记忆的结构

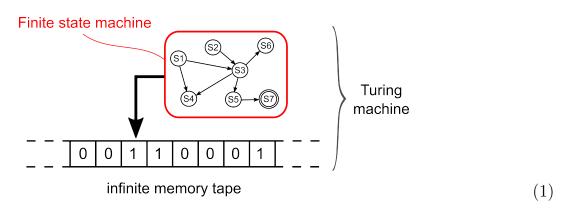
甄景贤 (King-Yin Yan) and Joseph Cheng General.Intelligence@Gmail.com

Abstract. (This is a draft...)

智能系统中记忆的设计似乎是一个比较 open-ended question。暂时我列出一些关於记忆的点子,但仍未综合成一个系统的理论....

0 Turing machine 的启示

深度学习在近年很火,但 deep NN 的缺点是没有**记忆**。有限自动机 (finite state machines) 不是**全能**的计算器,它和 Turing machine 的分别就是缺少了那条「记忆磁带」:



所以,深度神经网络 + 记忆 就可以变成 universal 的计算器。如何设计「可微分」的记忆是一个重要课题,因为可微分的记忆可以用 gradient descent 学习。

1 什么是 episodic memory?

在 [2] 中我们提出了智能系统的 minimal architecture, 但是它没有对**历史**的记忆。换句话说,只能留意**当下**发生的事件,但不能记住一段**故事**。

这牵涉到「什么是记忆?」的问题。在 minimal architecture 里,F 代表 "static knowledge",亦即(相对地)**永恒不变**的知识 / 规律,而 x 代表当下的**状态** / 短期记忆,亦即 "dynamic knowledge"。Episodic memory 介乎「长期」与「短期」记忆之间。

换句话说,最简单的 reactive system 其实是一个只有**瞬时记忆**和**永恒记忆**的系统。例如 无人驾驶车,它的瞬时记忆就是路面状态,而永恒记忆是「转弯、打灯、泊车」等动作。它 根据路面状况(例如有没有撞车等奖励 / 惩罚),学习永恒记忆中的 responses。

我们的目标是要设计有 limited memory 的系统,令系统能够根据 episodic memory 来学习。

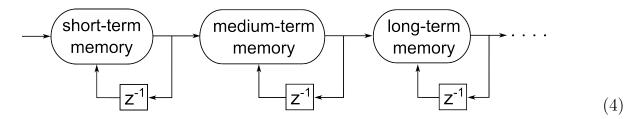
在 信息处理 (signal processing) 理论中,z-transform 以 z^{-1} 可以代表 时间延迟 1 步 (1-step time delay unit)。用一连串的 z^{-1} 可以组成长度为 k 单位的记忆:

in
$$z^{-1}$$
 z^{-1} \cdots z^{-1} \cdots out (2)

以上的无穷串列可以用这个 recursive 结构代替:

in
$$\longrightarrow \Sigma$$
 out Z^{-1} \longrightarrow Z^{-1}

多层的 hierarchical 记忆或许可以这样实现:



Z-transform 的连续时间版本是 Laplace transform (不知有没有用?)

上面的记忆结构来自 Simon Haykin 的经典著作《Signals and Systems》[1]。

2 Mental state x =working memory = 命题的集合

神经的状态空间由一些 **thoughts** (思维) 组成,一个 thought 对应於逻辑中的一条**命题**,例如:

$$x =$$
我正在上课 \wedge 我很肚饿 \wedge (5)

这两个 thoughts 是独立的。也可以有另一个状态:

$$x_2 = 我正在搭地铁 \wedge 我很肚饿 \wedge$$
 (6)

Thoughts 独立的好处是表述的 economy (状态 x 分拆成若干独立的 thoughts)。x 是 M 个 thoughts 的集合,M 是 working memory 的大小。认知科学里有个说法 []:

size of human working memory
$$\approx 7 \pm 2$$
 items (7)

但这些 items 可以有 **chunking** [],例如去超级市场买东西,「意大利粉、茄汁、芝士、香肠」这 4 件东西可以聚合成一个 chunk,这样可以记住的 items 数目多很多。

3 记忆 = 状态的历史

现在回看状态方程:

连续时间
$$\dot{x} = f(x)$$
 (8)

 \dot{x} 是状态 x 的改变方向,换句话说,这是描述**状态变化**的方程。但状态的变化 f(x) 不取决於状态的历史($x = x|_t$ 仅代表状态在时间 t 的值),所以这个系统没有记忆。如果想要记忆的话,一个简单的做法是令:

状态
$$\boldsymbol{x}$$
 的历史 $\dot{\boldsymbol{x}} = \boldsymbol{f}(\boldsymbol{x}|_t, \ \boldsymbol{x}(t \in \mathbb{T}))$ (9)

f 就是我们的神经网络。f 的输入是:

- $x|_t =$ 当下的状态 = 一些命题的集合;命题没有 time stamp
- $x(t \in \mathbb{T}) =$ 状态的历史; 要考虑每个状态的 time stamp

4 联想记忆 = associative / content-addressable memory

如果用 content-addressable 的方法,似乎可以不用 time stamps,只要每个记忆 items 之间用「时间先后-link」连接就可以。人脑的记忆似乎是这样的。

5 Convolution and Fourier transform

爱因斯坦说时间是第 4 度空间,从物理学的角度看,时空问题可以 reduce 成类似 3 度空间的处理,亦即是机器视觉的问题,这问题基本上已经解决了。

对 3D 图像处理的方法,是用 convolution, 亦即是用一个内核 (kernel) 不断重复辨认空间中的某一局部、到另一局部、and so on....。这种做法能做到资讯压缩,其原因是 weightsharing, 亦即是说,用一个内核的 weights, 代表了原本要用很多神经元的 weights, 这就达到压缩的效果。

「4 维时空」的做法应该是类似的。

根据 convolution theorem[?]:

convolution in time domain = multiplication in frequency domain
$$(10)$$

换句话说,如果在空间上做了 Fourier transform (或许包括 wavelet transform?) 其作用等於在时间上做 convolution。

在一个智能系统里,「时间」的地位和「空间」可能有不平等,因为智能系统是在时间上做行动的,它的记忆结构可能是根据时间而 organize, 这样导致分析的不方便。在我现时的 design 中,时间有特殊地位。

或许将时空看成 4D 会带来理论上的简洁,也就是处理上更方便....?

如果 sensory data 就是一大块 4D 资料,智能的问题就是 unsupervised pattern recognition in 4D,在理论上这很简单。

但是这种做法忽略了智能系统和环境之间的互动,包括奖励等。例如智能系统可以「玩弄」某些物件去了解它的特性,或者和人类交谈、问问题等。所以有必要使用 reinforcement learning (RL) 的框架。

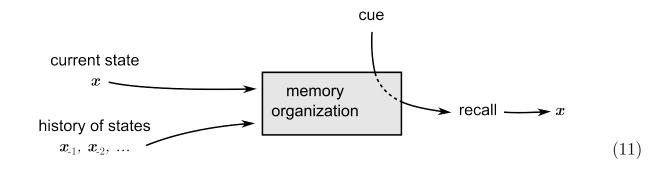
在 RL 框架内,「当下的状态」x 是时间的函数。RL 理论是相对於 state space trajectory 而发展的。但「4D 影片」是状态 x 在时间上累积而成的。

6 Desiderata

- able to recognize (辨识) patterns within time and across time
- cue-based retrieval (或者说,基於 attention 的记忆读取)
- mental state 分拆为一束命题的集合
- 遗忘的机制,with graceful degradation
- hierarchical 组织(基於时间或其他 attributes)

•

7 简单设计



- 记忆应该如何组织?
- retrieval 根据的是什么? 应该是 relevance。注意: rules 在 📦 里, facts 在 memory 里。这个 config 要保持吗?

•

References

- 1. Simon Haykin and Barry van Veen. Signals and systems. John Wiley & Sons, 2003.
- 2. King Yin Yan, Juan Carlos Kuri Pinto, and Ben Goertzel. Wandering in the labyrinth of thinking a cognitive architecture combining reinforcement learning and deep learning. (to be submitted AGI-2017).